# 《机器人学中的状态估计》个人总结

作者：孔大庆 日期：2019-9-16

## 引言

## 概率论基础

## 线性高斯系统的状态估计

3-1离散时间的批量估计问题

1.贝叶斯推断和最大后验估计

贝叶斯推断是根据初始状态、运动和量测模型，按照贝叶斯公式来计算状态最大后验概率的;而最大后验估计是使用优化理论在给定信息下求出最大后验的最优解。不过我们在处理线性高斯分布问题时发现，这两种方法所得到的状态后验估计的结果是一致的。